SIMRAD

FU80, NF80, QS80

Guida utente

ITALIANO

Prefazione

Navico migliora costantemente il prodotto e pertanto ci riserviamo il diritto di apportarvi modifiche in qualunque momento. Questa versione del manuale può quindi non tenerne conto. Per ulteriore assistenza contattare il distributore più vicino.

È esclusiva responsabilità del proprietario installare e utilizzare l'apparecchio in maniera tale da non causare incidenti, lesioni alle persone o danni alle cose. L'utente del prodotto è unico responsabile del rispetto di pratiche di navigazione sicure.

NAVICO HOLDING AS E LE SUE CONSOCIATE, FILIALI E AFFILIATE NON SI ASSUMONO ALCUNA RESPONSABILITÀ PER QUALUNQUE UTILIZZO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O VIOLARE LA LEGGE.

Lingua di riferimento: questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). In caso di conflitto tra una qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione costituirà la versione ufficiale della Documentazione.

Il presente manuale rappresenta il prodotto al momento della stampa. Navico Holding AS e le sue consociate, filiali e affilate si riservano il diritto di apportare modifiche alle specifiche senza preavviso.

Dichiarazioni di conformità

Simrad FU80, NF80 e QS80:

- soddisfano gli standard tecnici ai sensi della Sezione 15.103 delle Norme FCC
- sono conformi al marchio CE ai sensi della direttiva sulla compatibilità elettromagnetica (EMC) 2004/108/EC
- sono conformi ai requisiti degli apparati di livello 2 fissati dallo standard per le comunicazioni radio (Compatibilità elettromagnetica) del 2008

La dichiarazione di conformità pertinente è disponibile sul seguente sito Web, nella sezione relativa alla documentazione del modello: www.navico.com/commercial o www.simrad-yachting.com

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Garanzia

Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del vostro display o sistema:

Sommario

5 Introduzione
5 Informazioni su questo manuale
5 Approvazione Wheelmark
6 Parti in dotazione

7 Installazione
7 Montaggio
9 Cablaggio
10 Configurazione

11 Funzionamento
11 Funzionamento di base (tutte le unità remote)
14 Utilizzo dell'unità NF80
16 Utilizzo dell'unità FU80
19 Utilizzo dell'unità QS80
21 Modifica della direzione del timone comandato
21 Allarmi
22 Ripristino delle impostazioni di fabbrica

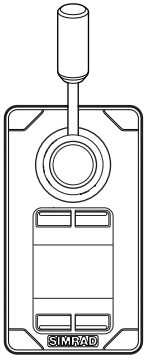
23 Modifica delle impostazioni di default
23 Il menu principale

24 Specifiche tecniche
24 Specifiche tecniche
25 Disegni

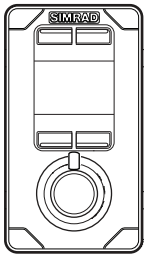
1 Introduzione

Informazioni su questo manuale

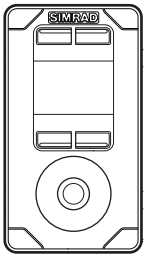
In questo manuale sono descritte le modalità di installazione e utilizzo delle unità remote FU80, NF80 e QS80.



NF80



FU80

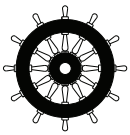


QS80

Queste unità consentono di gestire da remoto i sistemi autopilota AP70, AP80, AP24, AP28 e AP60, nonché di eseguire da remoto la funzione Autopilota dei sistemi NSE, NSS e NSO (display multifunzione Simrad).

→ ***Nota:*** per la modalità FU è necessario installare un sistema per il riscontro timone. L'unità FU80 non può essere pertanto utilizzata con un sistema AP24/28 dotato di VRF (Virtual Rudder Feedback, riscontro timone virtuale).
Per una descrizione dettagliata delle modalità di funzionamento, vedere il manuale dell'utente per il sistema autopilota in uso o per le unità NSE/NSO/NSS.

Per ulteriori dettagli sull'installazione della dorsale SimNet o bus CAN, vedere il manuale di installazione del sistema autopilota.

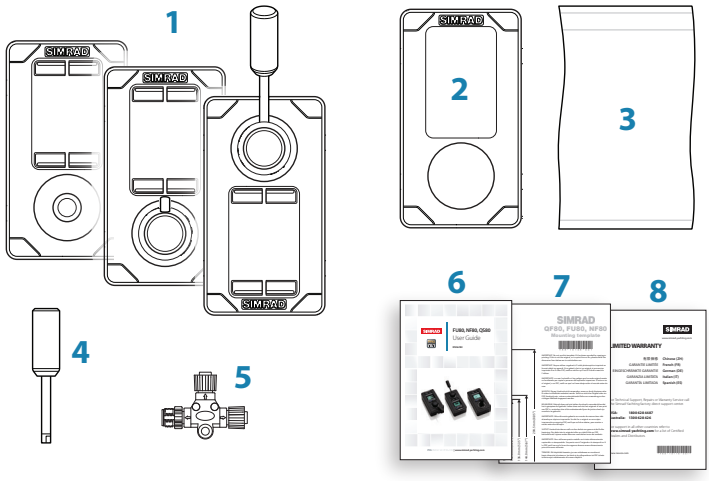


Approvazione Wheelmark

Le unità remote sono prodotte e testate in conformità con la direttiva europea 96/98 in materia di equipaggiamento marittimo e possono essere utilizzate in un'installazione Wheelmark in base ai relativi certificati.

Per ulteriori dettagli e per consultare i certificati, fare riferimento ai nostri siti Web:
www.navico.com/commercial e www.simrad-yachting.com

Parti in dotazione



Numero	Descrizione
1	Unità remota con cavo di derivazione micro-C da 6 m (19,7 ft)
2	Cornice
3	Confezione contenente: - Guarnizione protettiva del pannello - Accessori di montaggio
4	Levetta di tipo lungo (FU80 e NF80)
5	Connettore a T micro-C
6	Manuale dell'utente
7	Modello per il montaggio
8	Scheda garanzia

2 Installazione

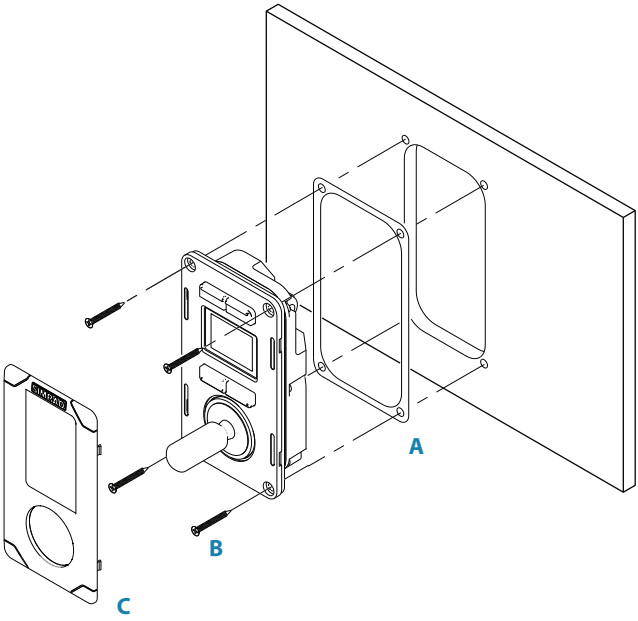
Montaggio

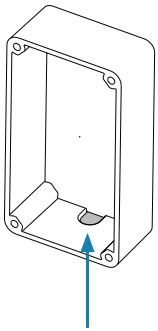
Il montaggio delle unità remote deve tener conto della lunghezza del cavo, della temperatura di esercizio e della protezione ambientale corrispondenti. Fare riferimento a "Specifiche tecniche" a pagina 24.

→ ***Nota:*** se l'installazione avviene all'esterno, scegliere un'opzione di montaggio e una posizione che impediscano l'accumulo di acqua sul display. È consigliabile coprire le unità quando non vengono utilizzate.

Montaggio su pannello

1. Fissare il modello per il montaggio nella posizione scelta
2. Praticare i fori di fissaggio, quindi rimuovere la sagoma
3. Staccare il platorello dalla guarnizione (**A**) e applicarla all'unità remota o alla superficie di montaggio
4. Posizionare l'unità remota nella console
5. Fissare l'unità con le 4 viti necessarie (**B**)
6. Completare con la cornice a scatto (**C**).

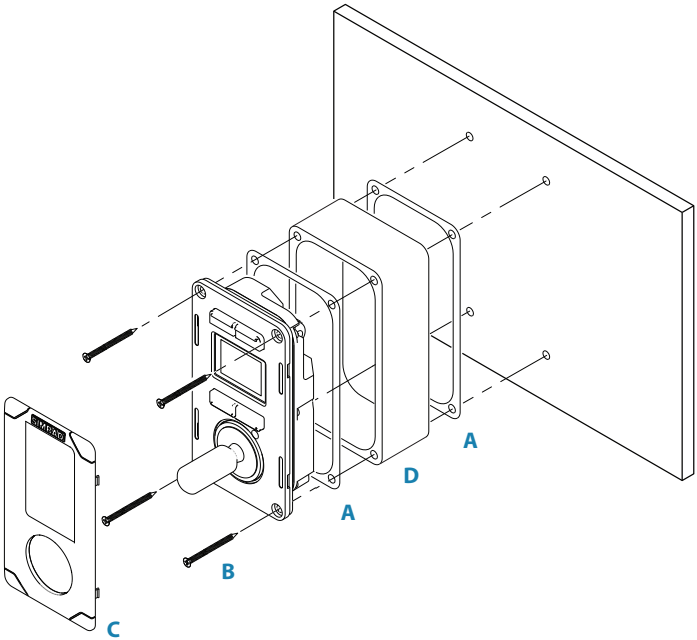


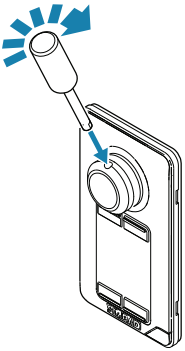


Il telaio da parete

È disponibile un telaio da parete opzionale.
Per il codice della parte fare riferimento ai nostri siti Web (www.navico.com/commercial e www.simrad-yachting.com)

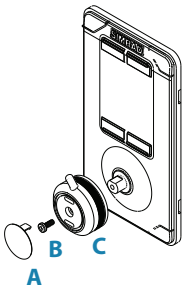
1. Fissare il modello per il montaggio nella posizione scelta
2. Praticare i fori di fissaggio
3. Quindi praticare il foro per il cavo o rimuovere il materiale nell'area di ingresso del cavo sul telaio
4. Staccare il platorello dalle guarnizioni(**A**), quindi applicare la prima all'unità remota e la seconda al telaio di tenuta (**D**)
5. Fissare l'unità con le 4 viti necessarie (**B**)
6. Completare con la cornice a scatto (**C**).





La levetta NF80

La levetta non è disponibile come opzione predefinita. Avvitare saldamente la levetta nel foro di montaggio.



La levetta FU80

La levetta corta installata sull'unità può essere sostituita con la levetta più lunga inclusa nella confezione.

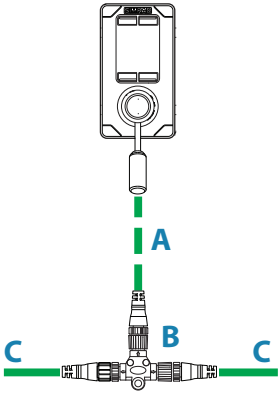
È possibile montare la levetta in direzione opposta (180°) procedendo come segue:

1. Rimuovere il coperchio della manopola (**A**)
2. Togliere la vite (**B**), quindi rimuovere con cautela la manopola (**C**)
3. Ruotare la manopola di 180°, quindi installare la levetta selezionata e rimontare la manopola con il relativo coperchio .

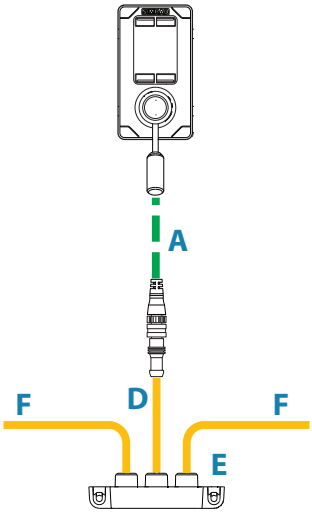
Cablaggio

→ ***Nota:*** inserire i cavi in modo tale che non risultino piegati e che non lascino entrare acqua nei connettori. Se necessario, fare curve di gocciolamento e circuiti di servizio.

Le unità remote sono collegate alla dorsale SimNet o alla dorsale bus CAN come illustrato nelle figure seguenti.



Sistema AP60/AP70/AP80



Sistemi AP24/AP28/NSE/NSS/NSO

Per i codici delle parti fare riferimento al nostro sito Web.

Elemento	Componente	
A	Cavo di derivazione micro-C. 6 m (19,7 ft)	Fornito in dotazione
B	Connettore a T micro-C	
C	Dorsale bus CAN	
D	Cavo adattatore da SimNet a micro-C (femmina) 0,5 m (1,6 ft)	
E	Raccordo a T SimNet (3 porte) o raccordo multiplo SimNet (7 porte)	
F	Dorsale SimNet	

Configurazione

Le unità remote sono dispositivi plug-and-play che non richiedono una configurazione specifica, a meno che non si desideri modificare le impostazioni del gruppo SimNet.

➔ ***Nota:*** se le unità remote sono installate in un sistema dotato di computer AC12/AC12N o AC42/AC42N, è necessario modificare il valore dei gruppi SimNet **Alarms** e **Sources** da 100 (valore di default) a 1. In seguito a una reimpostazione viene ripristinato il valore di default (100).

3 Funzionamento

Funzionamento di base (tutte le unità remote)

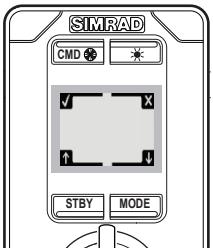
I tasti

Tasto	Pressione breve	Pressione prolungata (3 secondi)
CMD	Accetta/richiede il comando	Consente di attivare o disattivare i propulsori *
☀	Regola l'illuminazione	Consente di attivare e disattivare l'illuminazione diurna e notturna del display
STBY	Porta il sistema autopilota in modalità ***Standby***	
MODE	Passa da una modalità disponibile a un'altra	Consente di visualizzare il menu principale (solo in modalità ***Standby***)

* Disponibile solo nei sistemi AP60, AP70 e AP80. L'opzione per la gestione dei propulsori tramite il controllo autopilota deve essere abilitata nel profilo di governo attivo. Per maggiori informazioni consultare il manuale dell'utente del sistema autopilota.

Per indicare una pressione prolungata viene visualizzato un indicatore di stato. Tenere premuto il pulsante fino al riempimento di tutti i segmenti.

Pulsanti software

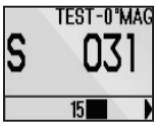
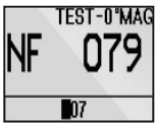
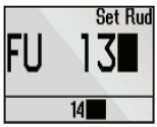


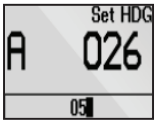
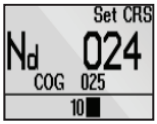
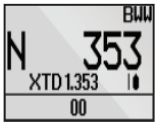
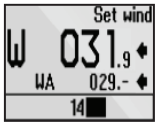
Quando il menu è attivo o visualizza un messaggio di allarme, le icone di piccole dimensioni disponibili sopra e sotto i tasti indicano la funzione di questi ultimi.

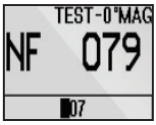
Pulsanti software	Tasto	Funzione
✓	CMD	OK/Accetta/Conferma allarme
X	☀	Annulla/Torna al livello di menu precedente
X	☀	Escludi allarme
↑	STBY	Consente di spostarsi verso l'alto nel menu
↓	MODE	Consente di spostarsi verso il basso nel menu

Lo schermo

Nella parte superiore dello schermo sono disponibili le informazioni riguardanti la modalità autopilota, come illustrato nelle seguenti figure.

Standby	*NFU*	*FU*
		
- Sensore dell'angolo di rotta attivo - Angolo di rotta (magnetico o effettivo) - Angolo di rotta attuale		- Angolo timone comandato

AUTO	*NoDrift*	*NAV*	*WIND*
			
- Angolo di rotta impostato	- Rotta impostata - COG (Course Over Ground, rotta rispetto al fondo)	- Direzione verso il waypoint successivo - XTD (Cross Track Distance, distanza di fuori rotta), in termini analogici e grafici	- Angolo del vento impostato - Angolo del vento attuale



La barra presente nella parte inferiore dello schermo indica sempre la posizione attuale del timone.

Icone di stato

Le icone indicano lo stato operativo dell'unità remota.

Icona	Stato	Descrizione
Nessuna	Attivo	In funzione
	Passivo	L'autopilota viene gestito utilizzando un'altra unità di controllo
	Bloccato	L'autopilota viene gestito utilizzando un altro dispositivo di controllo che risulta bloccato

Passaggio dalla modalità di governo automatica alla modalità manuale

Premere il tasto **STBY** dell'unità remota attiva per consentire il passaggio del sistema dalla modalità automatica alla modalità ***Standby***.

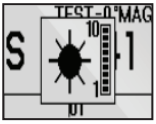
Se è aperto un menu o una finestra di dialogo, è necessario tenere premuto il tasto **STBY** per il passaggio alla modalità ***Standby***.

Accensione e spegnimento dell'unità

Le unità remote non dispongono del tasto di accensione e pertanto non possono essere spente finché restano collegate a una dorsale SimNet/bus CAN alimentata.

Se il sistema autopilota viene spento tramite un'unità di controllo autopilota, i dispositivi remoti entrano in modalità sospensione. In questa modalità il display risulta oscurato e non è possibile utilizzare la levetta o i tasti.

Per accendere un sistema autopilota che si trova in modalità sospensione premere il tasto di illuminazione di un'unità remota.



Regolazione della luminosità

Per visualizzare la finestra di dialogo che consente di regolare la luminosità, premere una sola volta il tasto di illuminazione. Con brevi pressioni ripetute è possibile scorrere i livelli di luminosità (0 - 10). Il timeout della selezione avviene dopo 2 secondi.

È disponibile una modalità notturna che consente di ottimizzare la tavolozza dei colori in condizioni di scarsa illuminazione. Per passare dall'illuminazione diurna all'illuminazione notturna, tenere premuto il tasto di illuminazione.

Per impostazione di default, lo sfondo dello schermo e dei tasti è di colore bianco per l'illuminazione diurna, rosso per l'illuminazione notturna. Fare riferimento a "Modifica delle impostazioni di default" a pagina 23.

➔ ***Nota:*** il livello di luminosità è regolato in modo autonomo per la modalità diurna e notturna.

Attivazione e disattivazione dei propulsori

Se i propulsori possono essere gestiti tramite il controllo autopilota, è possibile attivarli e disattivarli tenendo premuto il tasto **CMD**.

I propulsori attivi sono indicati dalla relativa icona sul display

➔ ***Nota:*** opzione disponibile solo nei sistemi AP60, AP70 e AP80. L'opzione per la gestione dei propulsori tramite il controllo autopilota deve essere abilitata nel profilo di governo attivo

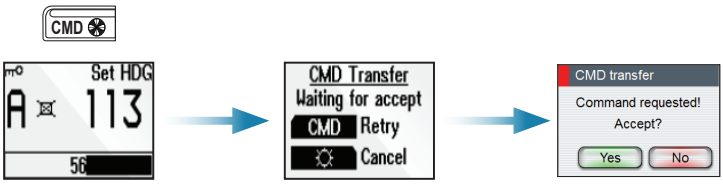
Comando manuale

Per passare alla modalità di comando manuale premere il tasto **CMD**. Al trasferimento del comando, il sistema autopilota mantiene la modalità attuale.

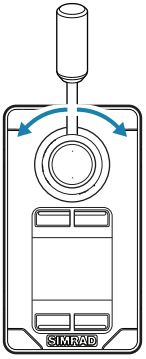
In un sistema aperto, ovvero privo di limitazioni al trasferimento del comando, è possibile acquisire il controllo immediato sull'unità remota che richiede il comando.

In un sistema a più stazioni in cui è attiva la funzione di blocco, per poter utilizzare l'unità remota è necessario confermare la richiesta di comando sull'unità di controllo attiva.

Per maggiori informazioni sulle stazioni multiple, vedere il manuale dell'utente per il sistema autopilota in uso.



Display dell'unità remota e... *del sistema AP70/ AP80*



Utilizzo dell'unità NF80

Grazie a una molla meccanica, la levetta NF80 ritorna in posizione intermedia quando viene rilasciata.

L'unità NF80 può essere utilizzata nelle modalità ***NFU***, ***AUTO*** e ***NoDrift***.

Il comando può essere inoltre acquisito se il sistema si trova in modalità ***FU***, ***NAV*** o ***Wind***, tuttavia tali modalità non possono essere gestite tramite l'unità NF80.

Modalità iniziale	Spostamento levetta / Modalità ottenuta (azione)
Standby	NFU (comando del timone)
NFU	
FU	
AUTO	AUTO (cambio dell'angolo di rotta)
NoDrift	NoDrift (cambio di rotta)
NAV	Nessuna azione (segnale acustico e finestra di dialogo con informazioni)
Wind	

→ ***Nota:*** la modalità ***Wind*** non è disponibile per i sistemi AP60, AP70 o AP80.
Se è presente in altri sistemi autopilota, questa modalità può essere utilizzata solo se il sistema è stato impostato per la navigazione a vela. Consultare il manuale di installazione del sistema in uso.

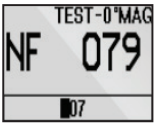
Selezione della modalità

Per passare da una modalità disponibile a un'altra, premere ripetutamente il tasto **MODE**. Al timeout della selezione viene eseguito automaticamente il passaggio alla nuova modalità.

Con una modalità diversa da ***NFU***, alla prima pressione del tasto **MODE** il sistema entrerà automaticamente in modalità ***NFU***.

Per passare alla modalità ***Standby*** da qualsiasi altra modalità, premere il tasto **STBY**.

Governo in modalità Non Follow Up

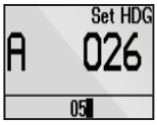


Questa modalità consente di utilizzare la levetta per spostare il timone. Lo spostamento del timone avviene nella stessa direzione della levetta e prosegue fino a quando quest'ultima non ritorna in posizione intermedia.

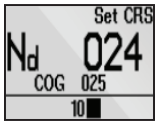
→ ***Nota:*** vedere "Modifica della direzione del timone comandato" a pagina 21.

Modalità Auto e NoDrift

Quando si seleziona la modalità ***AUTO***/***NoDrift***, il sistema mantiene la rotta o l'angolo di rotta rilevato dai sensori al momento della selezione.



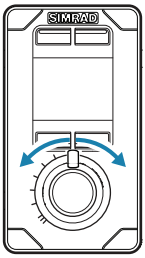
Modalità Auto



Modalità NoDrift

Modifica della rotta o dell'angolo di rotta impostato

Utilizzando la levetta è possibile modificare l'angolo di rotta impostato in modalità ***AUTO*** e la rotta impostata in modalità ***NoDrift***. Il valore varia di 1° a ogni spostamento della levetta verso sinistra o verso destra. Tenendo premuta la levetta, il valore varia automaticamente di 5° al secondo. Ogni bip segnala una variazione di 1°.



Utilizzo dell'unità FU80

La levetta FU può essere ruotata di 70° verso sinistra e verso dritta a partire dalla posizione intermedia. Finché non viene riportata nella posizione intermedia, la levetta rimane nella posizione impostata e il sistema mantiene il cambio di rotta o dell'angolo timone comandato.

È possibile utilizzare l'unità FU80 nelle modalità ***FU***, ***AUTO*** e ***NoDrift***.

Il comando può essere inoltre acquisito se il sistema si trova in modalità ***FU***, ***NAV*** o ***Wind***, tuttavia tali modalità non possono essere gestite tramite l'unità NF80.

Modalità iniziale	Spostamento levetta / Modalità ottenuta (azione)
Standby	Nessuna azione
NFU	Nessuna azione
FU	FU (comando del timone)
AUTO	AUTO (cambio dell'angolo di rotta)
NoDrift	NoDrift (cambio di rotta)
NAV	Nessuna azione
Wind	

→ ***Nota:*** la modalità ***Wind*** non è disponibile per i sistemi AP60, AP70 o AP80.
Se è presente in altri sistemi autopilota, questa modalità può essere utilizzata solo se il sistema è stato impostato per la navigazione a vela. Consultare il manuale di installazione del sistema in uso.

Selezione della modalità predefinita

Per passare da una modalità disponibile a un'altra, premere ripetutamente il tasto **MODE**. Al timeout della selezione viene eseguito automaticamente il passaggio alla nuova modalità.

Con una modalità diversa da ***FU***, alla prima pressione del tasto **MODE** il sistema entrerà automaticamente in modalità ***FU***.

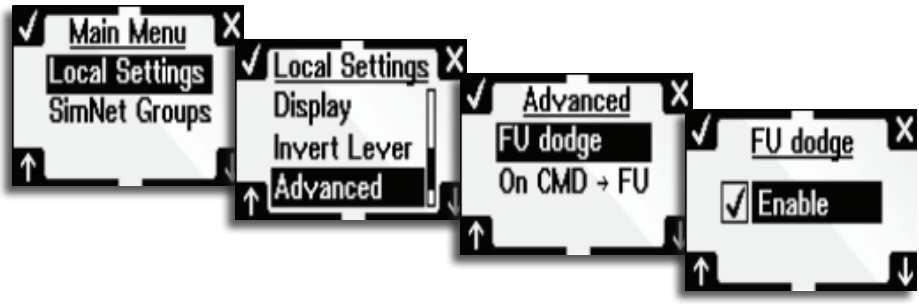
Per passare alla modalità ***Standby*** da qualsiasi altra modalità, premere il tasto **STBY**.

→ ***Nota:*** per la modalità FU è necessario installare un sistema per il riscontro timone. L'unità FU80 non può essere pertanto utilizzata con un sistema AP24/28 dotato di VRF (Virtual Rudder Feedback, riscontro timone virtuale).

Advanced features

➔ ***Nota:*** queste funzioni sono disponibili dalla versione software 1.2.00. Sono localizzate in Impostazioni Locali su un FU80, e non influenzano il resto del sistema (diverso dal funzionamento indicato-vedi sotto). Quando multipli FU80 sono presenti nel sistema, le unità vengono configurate indipendentemente una dall'altra.

Abilitazione delle funzioni avanzate



Follow-Up dodge

Questa funzione fornisce un metodo ad azione singola di prendere il comando manuale del timone da qualsiasi modalità automatica. Viene considerata una alternativa all'uso della leva per il cambio della rotta nella modalità ***AUTO***.

La funzione può essere usata per allontanarsi velocemente, o evitare, improvvise situazioni pericolose.

Quando la funzione è abilitata, l'unità prende il comando e cambia in modalità ***FU*** (Follow Up) quando la leva viene spostata oltre la metà della corsa in entrambi i lati. Questo accadrà in qualsiasi modalità automatica, indifferentemente dallo stato attivo o passivo dell'unità nel sistema. Il timone inizierà immediatamente a muoversi nella posizione indicata dalla leva.

➔ ***Note:***

- La funzione disabilita la possibilità di regolare la rotta impostata in modalità ***AUTO*** con la leva
- Il sistema non consentirà di inserire una modalità automatica sino a quando la leva viene riportata nella sua posizione centrale
- La funzione non sarà attiva in un sistema master

- Da impostazioni di fabbrica, la funzione si presenta come disabilitata

Follow-Up on Command

This feature makes it possible to switch the autopilot system to ***FU*** mode by a single press on the take commend button on the FU80.

Governo in modalità Follow-up

Con la modalità ***FU*** la levetta consente di impostare l'angolo timone comandato.

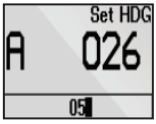
> ⚠ **Avvertenza:** per evitare lo spostamento accidentale del timone, prestare attenzione alla posizione della levetta (angolo timone comandato) prima di inserire la modalità ***FU***.

Per aumentare la risoluzione dei comandi relativi a un angolo timone ridotto, il rapporto tra la rotazione della levetta e l'angolo timone comandato è di tipo non lineare. Quando la levetta compie una rotazione di 20° dalla posizione intermedia, il timone riceve un comando che imprime uno spostamento di 5° verso sinistra o verso dritta. Se la levetta descrive un angolo di 65°, il timone si sposta di 40°. Con una rotazione massima della levetta si avrà un angolo timone massimo. Per ulteriori informazioni su come impostare l'angolo timone massimo, fare riferimento al manuale di installazione dell'unità autopilota.

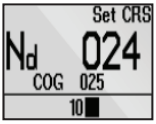
Il timone mantiene la posizione applicata fino a quando non viene impostato un nuovo angolo timone.

Modalità AUTO e NoDrift

Quando si seleziona la modalità ***AUTO***/***NoDrift***, il sistema mantiene la rotta o l'angolo di rotta rilevato dai sensori al momento della selezione.



Modalità Auto

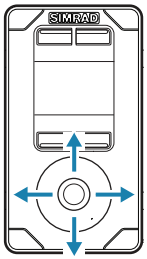


Modalità NoDrift

Modifica della rotta o dell'angolo di rotta impostato

Utilizzando la levetta è possibile modificare l'angolo di rotta impostato in modalità ***AUTO*** e la rotta impostata in modalità

NoDrift. Il valore varia progressivamente in base alla rotazione della levetta (da 0,5°/secondo con una rotazione di 3° della levetta fino a 5°/secondo con una rotazione massima della levetta).



Utilizzo dell'unità QS80

Grazie a una molla meccanica, la manopola QS80 ritorna in posizione intermedia quando viene rilasciata.

È possibile utilizzare l'unità QS80 nelle modalità ***NFU***, ***AUTO***, ***NoDrift, NAV*** e ***Wind***.

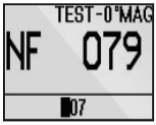
→ ***Nota:*** la modalità ***Wind*** non è disponibile per i sistemi AP60, AP70 o AP80. Se è presente in altri sistemi autopilota, questa modalità può essere utilizzata solo se il sistema è stato impostato per la navigazione a vela. Consultare il manuale di installazione del sistema in uso.

Selezione della modalità

Per passare da una modalità disponibile a un'altra, premere ripetutamente il tasto **MODE**. Al timeout della selezione viene eseguito automaticamente il passaggio alla nuova modalità.

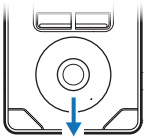
Per modificare la modalità è inoltre possibile utilizzare la manopola come illustrato nella tabella seguente.

Modalità iniziale	Spostamento manopola / Modalità impostata (azione) (su)	(giù)	(sinistra o destra)
Standby	AUTO	Standby (timone al centro)	NFU (comando del timone)
NFU			
FU		Standby	
AUTO	Acquisizione dell'angolo di rotta		Cambio dell'angolo di rotta
NoDrift			Cambio di rotta
NAV	AUTO		Nessuna azione
Wind			Regola l'angolo di vento relativo



Governo in modalità Non Follow Up

Con la modalità ***Standby*** o ***FU***, premere la manopola verso destra o verso sinistra per passare alla modalità ***NFU*** e inviare comandi al timone. Il timone continua a spostarsi finché si tiene premuta la manopola.

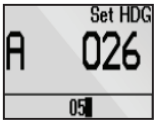


Timone in posizione centrale

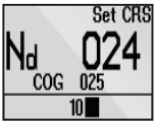
Per portare il timone in posizione centrale, premere una sola volta la manopola verso il basso mentre è attiva la modalità ***Standby*** o ***NFU***. Un breve bip indica l'avvenuto posizionamento del timone.

Modalità Auto e NoDrift

Quando si seleziona la modalità ***AUTO***/***NoDrift***, il sistema mantiene la rotta o l'angolo di rotta attuale che risulta impostato al momento della selezione.



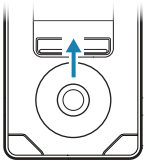
Modalità Auto



Modalità NoDrift

Modifica della rotta o dell'angolo di rotta impostato

Utilizzando la manopola è possibile modificare l'angolo di rotta impostato in modalità ***AUTO*** e la rotta impostata in modalità ***NoDrift***. Il valore varia di 1° a ogni spostamento della manopola verso sinistra o verso destra. Tenendo premuta la manopola, il valore varia automaticamente di 5° al secondo. Ogni bip segnala una variazione di 1° della rotta o dell'angolo di rotta.

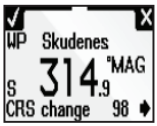


Acquisizione dell'angolo di rotta

In modalità ***AUTO*** o ***NoDrift***, la funzionalità di acquisizione dell'angolo di rotta consente di annullare automaticamente la virata in corso tramite una rapida pressione verso l'alto della manopola. Il sistema autopilota annulla la virata e pertanto prosegue lungo l'angolo di rotta rilevato dalla bussola nel momento in cui è stata premuta la manopola.

Modalità Nav

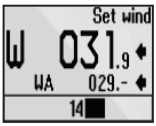
Se si richiede il comando manuale quando il sistema è in modalità ***NAV***, è possibile acquisirlo immediatamente utilizzando l'unità QS80.



Se si avvia la modalità ***NAV*** da qualsiasi altra modalità, è necessario confermare il cambio dell'angolo di rotta richiesto prima che la modalità ***NAV*** venga accettata.

In caso contrario, il sistema mantiene la modalità attuale.

Modalità Wind



→ ***Nota:*** prima di passare alla modalità ***Wind*** il sistema autopilota deve operare in modalità ***AUTO***, con un ingresso valido dal trasduttore del vento.

Modifica dell'angolo di vento relativo impostato

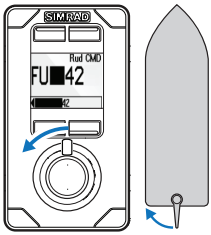
Utilizzare la manopola per modificare l'angolo di vento relativo impostato. Il valore varia di 1° a ogni spostamento della manopola verso sinistra o verso destra. Tenendo premuta la manopola, il valore varia automaticamente di 5° al secondo. Ogni bip segnala una variazione di 1° della rotta o dell'angolo di rotta.

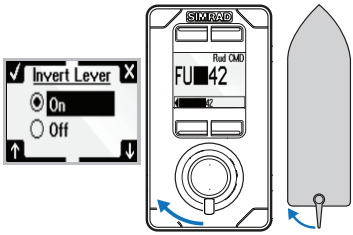
Modifica della direzione del timone comandato

Per impostazione di default, il timone si sposta nella stessa direzione della levetta delle unità FU80 e NF80. Premendo la levetta verso sinistra, anche il timone viene indirizzato a sinistra.

Se la levetta compie una rotazione di 180° su un'unità FU80, o se un'unità NF80 o FU80 è installata rivolta a poppa, il movimento del timone può essere invertito in modo tale che i comandi del timone rispecchino i movimenti della levetta.

Tramite il menu principale è possibile modificare la direzione dei comandi a sinistra/a dritta. Fare riferimento a "Modifica delle impostazioni di default" a pagina 23.





Allarmi

Tutte le unità, sia attive che inattive, inviano una notifica all'utente se nel sistema autopilota si verifica una situazione di allarme.

Se l'audio è abilitato, ogni messaggio di allarme viene seguito da un segnale acustico.

I tasti **CMD** e Illuminazione consentono di confermare o escludere i segnali di allarme.

→ ***Nota:*** è possibile confermare l'allarme solo tramite un'unità attiva. Se viene rimossa la causa che ha generato tale situazione, la finestra di dialogo dell'allarme non viene più visualizzata quando si preme il tasto **CMD**.

Se tale causa persiste anche dopo l'individuazione, la finestra di dialogo dell'allarme viene sostituita da un'icona di allarme.

Se l'allarme influisce sul governo dell'imbarcazione (ad esempio, un problema al sistema di riscontro timone), la levetta o la manopola non funzioneranno correttamente durante la situazione di allarme.

Per informazioni sui testi di allarme, sui possibili problemi e sulle azioni correttive, fare riferimento al manuale dell'utente del sistema autopilota.

Ripristino delle impostazioni di fabbrica

Nel menu principale è possibile ripristinare tutte le impostazioni di default. Fare riferimento a "Modifica delle impostazioni di default" a pagina 23.

Questa operazione è limitata all'unità in cui viene selezionata l'opzione di ripristino.

Manutenzione

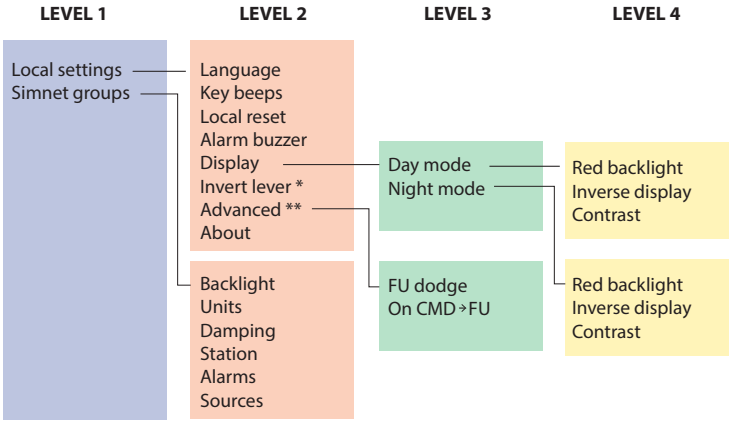
In condizioni di normale utilizzo, le unità remote richiedono pochi interventi di manutenzione.

Qualora l'unità dovesse essere pulita, utilizzare acqua dolce e una soluzione a base di sapone neutro (non un detergente). È importante evitare l'uso di detergenti chimici e idrocarburi, quali gasolio, benzina e così via.

4 Modifica delle impostazioni di default

Il menu principale

Le impostazioni di default possono essere modificate nel menu principale, che si attiva tenendo premuto per 3 secondi il tasto **MODE**.



*) Disponibile solo nelle unità FU80 e NF80.

**) Disponibile solo nelle unità FU80.

- Local settings: consente di accedere alle impostazioni applicabili per questa unità
- Simnet groups: consente di assegnare questa unità a un gruppo SimNet

Per non visualizzare il menu e ritornare alla visualizzazione standard, tenere premuto il tasto **STBY** o spostare la manopola/levetta.

→ ***Nota:*** l'accesso al menu principale è possibile solo in modalità ***Standby***.

5 Specifiche tecniche

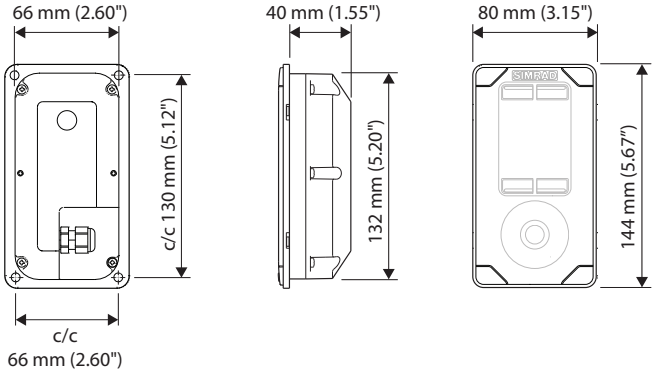
Specifiche tecniche

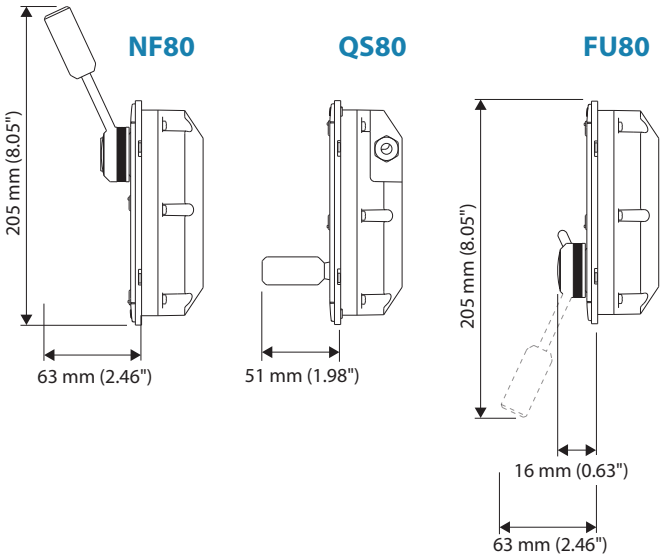
→ ***Nota:*** per consultare certificazioni, specifiche tecniche e documenti di conformità aggiornati fare riferimento ai nostri siti Web.

Display	
Risoluzione del display	128 x 64 (altezza x larghezza)
Tipo di display	Da 2 pollici monocromatico, transflettivo e dotato di riquadro
Direzione di lettura	NF80: a ore 12 FU80/QS80: a ore 6
Alimentazione	
Alimentazione	Tramite bus CAN o SimNet
Consumo di corrente	Spento: <20 mA rete (NMEA 2000: LEN 1) Acceso con massima illuminazione: <110 mA rete (NMEA 2000: LEN 3)
Interfaccia	
CAN/NMEA 2000	Cavo di derivazione collegato in fabbrica con connettore micro-C. 6 m (19,7 ft)
SimNet	Tramite SimNet opzionale al cavo micro-C
Dati tecnici	
Alloggiamento	Fronte: alluminio con cornice a scatto di plastica nera Retro: coperchio di plastica
Temperatura	Da -25 °C a + 55 °C (da -13 °F a +131 °F)
Peso	NF80, FU80: 0,5 kg (1,1 libbre) QS80: 0,4 kg (0,9 libbre)
Dati ambientali	
Condizioni meteo	IEC 60945 sez. 8.8, in ambienti esposti, anteriore se montato su scrivania o a parete con telaio opzionale. Corrisponde a IP X6
Distanza di sicurezza bussola	0,4 m (rif. IEC 60945 sez. 11.2)

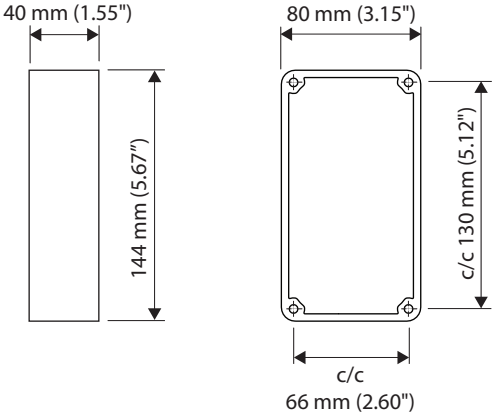
Disegni

Unità remote: dimensioni

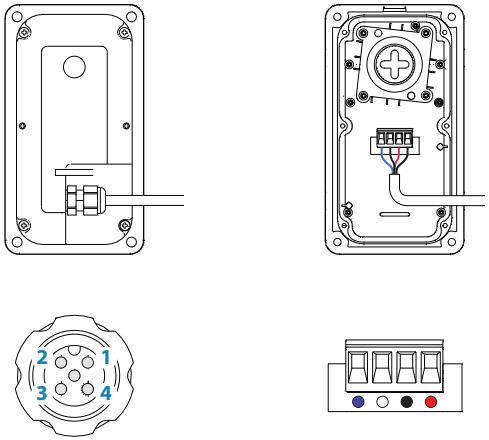




Telaio per il montaggio a parete: dimensioni



Uscita connettore



Pin	Colore	Funzione
1		Schermatura
2	Rosso	NET-S (fonte di alimentazione +)
3	Nero	NET-C (fonte di alimentazione -)
4	Bianco	NET-H (CAN alto)
5	Blu	NET-L (CAN basso)

988-10536-002

SIMRAD

www.simrad-yachting.com
www.navico.com/commercial